

日 本 国 特 許 庁
JAPAN PATENT OFFICE

10.12.2004

別紙添付の書類に記載されている事項は下記の出願書類に記載されている事項と同一であることを証明する。

This is to certify that the annexed is a true copy of the following application as filed with this Office.

出 願 年 月 日 2 0 0 4 年 1 1 月 8 日
Date of Application:

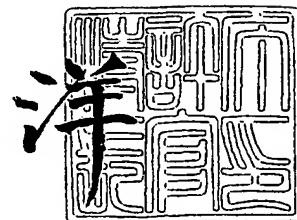
出 願 番 号 特 願 2 0 0 4 - 3 2 3 7 5 8
Application Number:
[ST. 10/C]: [J P 2 0 0 4 - 3 2 3 7 5 8]

出 願 人 キヤノン株式会社
Applicant(s):

2 0 0 5 年 1 月 2 1 日

特許庁長官
Commissioner,
Japan Patent Office

小 川



【書類名】 特許願
【整理番号】 0010876-01
【提出日】 平成16年11月 8日
【あて先】 特許庁長官 殿
【国際特許分類】 B41J 2/44
G02B 26/10

【発明者】
【住所又は居所】 東京都大田区下丸子3丁目30番2号キャノン株式会社内
【氏名】 安田 進

【発明者】
【住所又は居所】 東京都大田区下丸子3丁目30番2号キャノン株式会社内
【氏名】 島田 康弘

【特許出願人】
【識別番号】 000001007
【住所又は居所】 東京都大田区下丸子3丁目30番2号
【氏名又は名称】 キャノン株式会社
【代表者】 御手洗 富士夫

【代理人】
【識別番号】 100090538
【住所又は居所】 東京都大田区下丸子3丁目30番2号キャノン株式会社内
【弁理士】
【氏名又は名称】 西山 恵三
【電話番号】 03-3758-2111

【選任した代理人】
【識別番号】 100096965
【住所又は居所】 東京都大田区下丸子3丁目30番2号キャノン株式会社内
【弁理士】
【氏名又は名称】 内尾 裕一
【電話番号】 03-3758-2111

【先の出願に基づく優先権主張】
【出願番号】 特願2003-430425
【出願日】 平成15年12月25日

【手数料の表示】
【予納台帳番号】 011224
【納付金額】 16,000円

【提出物件の目録】
【物件名】 特許請求の範囲 1
【物件名】 明細書 1
【物件名】 図面 1
【物件名】 要約書 1
【包括委任状番号】 9908388

【書類名】 特許請求の範囲**【請求項 1】**

複数の可動子と

該複数の可動子を直列に連結する同一軸上に配置された複数のねじりバネと

該複数のねじりバネの一部を支持する支持部と

前記可動子の少なくとも一つにトルクを印加する駆動手段と

該駆動手段を制御する駆動制御手段とを有する光偏向器において

前記複数のねじりバネと前記複数の可動子からなる系が、

分離した複数の固有振動モードを有し、

該分離した複数の固有振動モードの中に、基準周波数の固有振動モードである基準振動モードと、該基準周波数の略偶数倍の周波数の固有振動モードである偶数倍振動モードが存在することを特徴とするマイクロ揺動体。

【請求項 2】

前記複数の可動子と、前記複数のねじりバネを一枚の板から一体に作成することを特徴とする請求項 1 に記載のマイクロ揺動体。

【請求項 3】

前記一枚の板が単結晶シリコンウェハであることを特徴とする請求項 1 乃至 2 のいずれか一項に記載のマイクロ揺動体。

【請求項 4】

前記ねじりバネの軸に垂直なある平面をとった場合に、その平面が前記複数のねじりバネのうちのひとつ及び前記複数の可動子の少なくともひとつと交差することを特徴とする請求項 1 乃至 3 のいずれか一項に記載のマイクロ揺動体。

【請求項 5】

前記ねじりバネの軸に垂直なある平面をとった場合に、その平面が少なくとも 2 つ以上の前記複数の可動子と交差することを特徴とする請求項 1 乃至 4 のいずれか一項に記載のマイクロ揺動体。

【請求項 6】

前記複数の可動子が、前記複数のねじりバネのうち 2 本に連結されていることを特徴とする請求項 1 乃至 5 のいずれか一項に記載のマイクロ揺動体。

【請求項 7】

前記駆動制御手段は、前記基準振動モードと、前記偶数倍振動モードを同時に励振するように前記駆動手段を制御することを特徴とする請求項 1 乃至 6 のいずれか一項に記載のマイクロ揺動体。

【請求項 8】

駆動時に、前記複数の可動子の少なくともひとつの変位角が増加している時間と前記変位角が減少している時間とが異なることを特徴とする請求項 1 乃至 7 のいずれか一項に記載のマイクロ揺動体。

【請求項 9】

請求項 1 乃至 8 のいずれか一項に記載のマイクロ揺動体と、前記可動子の上に配置された光偏向素子を有することを特徴とする光偏向器。

【請求項 10】

請求項 9 に記載の光偏向器と、

光源と、

結像光学系とを有することを特徴とする画像形成装置。

【書類名】明細書

【発明の名称】マイクロ揺動体、光偏向器、画像形成装置

【技術分野】

【0001】

本発明は、マイクロ構造体の技術分野に関連する技術であり、より詳しくは光偏向器に好適なものである。また、この光偏向器を使用した走査型ディスプレイやレーザービームプリンタやデジタル複写機等の画像形成装置に関するものである。

【背景技術】

【0002】

従来、ミラーが共振駆動される光偏向器が色々と提案されている。共振型光偏向器は、ポリゴンミラー等の回転多面鏡を使用した光走査光学系に比べて、光偏向器を大幅に小型化することが可能であること、消費電力が少ないこと、面倒れが理論的に存在しないこと、特に半導体プロセスによって製造されるSi単結晶からなる光偏向器は理論上金属疲労が無く耐久性にも優れていること等の特徴がある（特許文献1）。

【0003】

一方、共振型偏向器においては、原理的にミラーの走査角が正弦的に変化するため、角速度が一定でないという問題点がある。この特性を補正するために、いくつかの手法が提案されている。

【0004】

例えば、特許文献2、特許文献3、特許文献4、特許文献5においては、結像光学系（結像レンズ）として \arcsin レンズを用いることで、被走査面上で等速走査を実現している。

【0005】

また、特許文献6においては、2枚の偏向反射面を互いに異なる振動周期の正弦振動で駆動することで、正弦波を合成し走査範囲内で略等角速度駆動を実現している。

【0006】

また、特許文献7においては、基本周波数とその3倍の周波数の振動モードを有する共振型偏向器を用いることで、略三角波駆動を実現している。

【特許文献1】特開昭57-8520号公報

【特許文献2】特開平9-230276号公報

【特許文献3】特開平9-230277号公報

【特許文献4】特開平9-230278号公報

【特許文献5】特開平9-230279号公報

【特許文献6】特開2003-279879号公報

【特許文献7】米国特許4,859,846号公報

【発明の開示】

【発明が解決しようとする課題】

【0007】

レーザービームプリンタ等の電子写真においては、レーザー光を感光体上で走査することで画像を形成する。その際レーザー光の走査スピードは、感光体上で等速度であることが望ましい。そこで、電子写真に用いる光走査手段においては、光偏向器で走査した後に光学的な補正を行なうことが一般的に行なわれている。

【0008】

例えば、回転多面鏡を使用した光走査光学系では、偏向反射面によって等角速度で反射偏向された光束を感光体上で等速走査に変換する為に $f\theta$ レンズという結像レンズが使用されている。

【0009】

また、正弦振動を行なう光偏向器を使用する光走査光学系においては、正弦的に角速度が変化する光束を感光体上において等速走査に変換する為に \arcsin レンズという結像レンズが用いられている。

【0010】

ところが、 \arcsin レンズには、光学的な走査補正の際に感光体面上におけるレーザー光のビームスポットの大きさが変化するという問題点がある。一般に画像形成装置においては、その必要とされる画質に応じて、許容できるビームスポットの大きさに上限値と下限値が存在する。そのため、光偏向器から射出されるレーザー光の角速度には、角速度変動の幅に許容値が存在する。ここで、角速度の上限と下限を、それぞれ θ'_{\max} 、 θ'_{\min} とする。

【0011】

さて、正弦振動を行なう光偏向器において、変位角 θ と角速度 θ' は、以下で表すことができる。

【0012】

$$\theta = \theta_0 \sin(\omega t) \quad (\text{数式 1})$$

$$\theta' = \theta_0 \omega \cos(\omega t) \quad (\text{数式 2})$$

ただし、 θ_0 : 最大変位角、 ω : 角振動数である。このとき、

$$\theta'_{\max} = \theta_0 \omega \quad (\text{数式 3})$$

$$\theta'_{\min} \leq \theta_0 \omega \cos(\omega t) \quad (\text{数式 4})$$

の関係が成立する。この様子を説明するのが図 17 である。図 17 において、 $t = 0$ の前後で上式を満たす時間範囲は、

$$-\cos^{-1}(\theta'_{\min} / \theta_0 \omega) \leq \omega t \leq \cos^{-1}(\theta'_{\min} / \theta_0 \omega) \quad (\text{数式 5})$$

の範囲であり、この条件を満たす使用可能最大振れ角 θ_{eff} と、一周期のうち使用できる時間ある有効時間 t_{eff} は、

$$\theta_{\text{eff}} = \theta_0 \sin(\cos^{-1}(\theta'_{\min} / \theta'_{\max})) \quad (\text{数式 6})$$

$$t_{\text{eff}} = 2 \cos^{-1}(\theta'_{\min} / \theta'_{\max}) / \omega \quad (\text{数式 7}) \text{ となる。}$$

【0013】

例えば、 θ' が基準の角速度に対して $\pm 20\%$ まで許容できるとする。このとき、

$$\theta'_{\min} : \theta'_{\max} = 0.8 : 1.2 \quad (\text{数式 8})$$

となるので、使用可能最大振れ角 θ_{eff} と有効時間 t_{eff} は、

$$\theta_{\text{eff}} = \sin(\cos^{-1}(0.8 / 1.2)) = 0.7454 \theta_0 \quad (\text{数式 9})$$

$$t_{\text{eff}} = 2 \cos^{-1}(0.8 / 1.2) / \omega = 1.6821 / \omega \quad (\text{数式 10})$$

となる。このように、従来の共振型光偏向器は、この使用可能最大振れ角 θ_{eff} と有効時間 t_{eff} を十分に大きく取ることができないという問題点がある。

【0014】

また、共振型偏向器は往路と復路の角速度が同じであるため、片側走査を行なうと、走査に有効に利用できる時間が短いという問題点がある。

【0015】

また、これらの問題点を補正するために複数の偏向器を用いると構造が複雑になるという問題点がある。

【0016】

また、ミラーは駆動時においても所望の平面度を保たなければならないため、ミラーの変形を押さえるために剛性を高くしなければならないという問題点がある。数式 1 のような正弦振動を行なう光偏向器において、ミラーの角速度 θ'' は、以下で与えられる。

【0017】

$$\theta'' = -\theta_0 \omega^2 \sin(\omega t) \quad (\text{数式 11})$$

上記の例では、角加速度の最大値になるのは、走査の両端であり、

$$\theta''_{\max} = \theta_0 \omega^2 \sin(\cos^{-1}(0.8 / 1.2)) = 0.7454 \theta_0 \omega^2 \quad (\text{数式 12})$$

となる。

【0018】

また、可動子とねじりバネを組み立てるときに、手間がかかり、また組み立て誤差が生じやすくなるという問題点がある。

【0019】

また、可動子の慣性モーメントを大きくしようとすると、小型化が難しいという問題点がある。2つ以上の振動子を有する共振型光偏向器においては、光偏向素子が配置されている可動子の慣性モーメントが最も小さいのが望ましい。しかし、一枚の板を加工して振動子とねじりバネを作成しようとすると、慣性モーメントを大きくするために大きな面積の板が必要になる。これは小型化の障壁になる。また、半導体プロセスで作成する場合にはフットプリントの大型化は、コストアップの要因となる。

【0020】

また、可動子をねじりバネで直列に連結すると、ねじれだけでなく、たわみの振動モードが生じやすくなるという問題点がある。

【0021】

図18は、たわみの振動モードを説明するためのモデルである。可動子1601と1602がねじりバネ1611で連結され、可動子1602と支持部1621はねじりバネ1612で連結されている。このような系は、一般に2つのたわみ振動モードを有する。このときの振動モード形状を図19に示す。(a)は、周波数が低いほうの同相たわみモード、(b)は、周波数が高いほうの逆相振動モードである。これらの振動モードはできるだけ抑制するのが望ましい。

【課題を解決するための手段】

【0022】

上記問題点を解決するための本発明は、

複数の可動子と該複数の可動子を直列に連結する同一軸上に配置された複数のねじりバネと該複数のねじりバネの一部を支持する支持部と前記可動子の少なくとも一つにトルクを印加する駆動手段と該駆動手段を制御する駆動制御手段とを有する光偏向器において

前記複数のねじりバネと前記複数の可動子からなる系が、分離した複数の固有振動モードを有し、該分離した複数の固有振動モードの中に、基準周波数の固有振動モードである基準振動モードと、該基準周波数の略偶数倍の周波数の固有振動モードである偶数倍振動モードが存在することを特徴とするマイクロ揺動体である。

【0023】

また、前記複数の可動子と、前記複数のねじりバネを一枚の板から一体に作成することを特徴とする上記のマイクロ揺動体である。

【0024】

また、前記一枚の板が単結晶シリコンウェハであることを特徴とする上記のマイクロ揺動体である。

【0025】

また、前記ねじりバネの軸に垂直なある平面をとった場合に、その平面が前記複数のねじりバネのうちのひとつ及び前記複数の可動子の少なくともひとつと交差することを特徴とする上記のマイクロ揺動体である。

【0026】

また、前記ねじりバネの軸に垂直なある平面をとった場合に、その平面が少なくとも2つ以上の前記複数の可動子と交差することを特徴とする上記のマイクロ揺動体である。

【0027】

また、前記複数の可動子が、前記複数のねじりバネのうち2本に連結されていることを特徴とする上記のマイクロ揺動体である。

【0028】

また、前記駆動制御手段は、前記基準振動モードと、前記偶数倍振動モードを同時に励振するように前記駆動手段を制御することを特徴とする上記のマイクロ揺動体である。

【0029】

また駆動時に、前記複数の可動子の少なくともひとつの変位角が増加している時間と前記変位角が減少している時間とが異なることを特徴とするマイクロ揺動体である。

【0030】

また、上記マイクロ揺動体と、前記可動子の上に配置された光偏向素子を有することを特徴とする光偏向器である。

【0031】

また、上記光偏向器と、光源と、結像光学系とを有することを特徴とする画像形成装置である。

【発明の効果】

【0032】

本発明を用いることで、共振型のマイクロ揺動体において、角速度の変動を押さえることが可能になる。特に、本発明の光偏向器は、レーザービームプリンタやデジタル複写機等の画像形成装置に好適である。

【発明を実施するための最良の形態】

【0033】

図7は、本発明のマイクロ揺動体の原理を説明する図である。図7において、1001～1003はn個の可動子、1011～1013はn個のねじりバネ、1021は支持部を模式化している。ねじりバネ1011～1013は一直線状に配置されており、可動子1001～1003は、ねじりバネ1011～1013のねじれの軸回りに揺動できるようになっている。この系の自由振動の方程式は以下で与えられる。

【0034】

【数1】

$$M\ddot{\theta} + K\theta = 0$$

$$\theta = \begin{pmatrix} \theta_1 \\ \theta_2 \\ \vdots \\ \theta_n \end{pmatrix}, M = \begin{pmatrix} I_1 & & \\ & I_2 & \\ & & \ddots \\ & & & I_n \end{pmatrix}, K = \begin{pmatrix} k_1 & -k_1 & & \\ -k_1 & k_1 + k_2 & -k_2 & \\ & & \ddots & \\ & & & -k_{n-1} & k_{n-1} + k_n \end{pmatrix}$$

(数式13)

ただし、 I_k : 可動子の慣性モーメント、 k_k : ねじりバネのバネ定数、 θ_k : 可動子のねじれ角である ($k=1 \cdots n$)。この系の $M^{-1}K$ の固有値を λ_k とすると ($k=1 \sim n$)、固有モードの角振動数 ω_k は、

$$\omega_k = \sqrt{\lambda_k} \quad (\text{数式14})$$

で与えられる。本発明のマイクロ揺動体の特徴は、これら ω_k の中に基準周波数とその略偶数倍の周波数があることである。なおここでいう略偶数倍とは、基準周波数の 1.98n ~ 2.02n 倍程度 (n は任意の整数) の数値範囲に含まれることが望ましい。

【0035】

例として、図8に示すような可動子の数が2つの共振型光偏向器について考える。1101、1102は可動子、1111、1112はねじりバネ、1121は支持部、1131は1101上に配置された光反射素子、1141は駆動手段、1151は駆動制御手段である。ここで、 $I_1 = 1.3951 \text{E}-11 [\text{kg m}^2]$ 、 $I_2 = 1.7143 \text{E}-10 [\text{kg m}^2]$ 、 $k_1 = 7.91914 \text{E}-03 [\text{N/m}]$ 、 $k_2 = 3.0123 \text{E}-02 [\text{N/m}]$ とする。このとき、 $M^{-1}K$ の固有値は、 $\lambda_1 = 1.5790 \text{E}08$ 、 $\lambda_2 = 6.3166 \text{E}08$ となるので、対応する固有振動数は、 $\omega_1 = 2\pi \times 2000 [\text{Hz}]$ 、 $\omega_2 = 2\pi \times 4000 [\text{Hz}]$ となる。つまり、 $\omega_2 = 2\omega_1$ となっている。これらの振動モードを以下モード1、モード2と称する。

【0036】

さらに、本発明においては、複数の可動子とねじりバネが構成する系が、基準周波数お

よびその偶数倍の周波数で同時に振動するように駆動制御手段 1151 が駆動手段 1141 を制御する。その際に、基準周波数およびその偶数倍の周波数の可動子の振幅と位相を様々に変化させることで、色々な駆動を行なうことができる。

【0037】

一例として、駆動制御手段 1141 が、駆動手段 1151 を制御して、モード 1 における可動子 1101 の振動振幅が $1.6a$ となり、モード 2 における可動子 1101 の振動振幅が $0.4a$ となるようにし、それぞれの位相が 180 度異なるようにしたとする。ここで、 a は任意の定数である。モード 1、2 に対応する固有ベクトルは、 $v_1 = [1, 0.72174]^T$ 、 $v_2 = [1, -0.11275]^T$ であるので、可動子 1101、1102 の振動振幅 θ_1 、 θ_2 は、

$$\theta_1 = a \{1.6 \sin(\omega_1 t) - 0.4 \sin(2\omega_1 t)\} \quad (\text{数式 15})$$

$$\theta_2 = a \{1.6 (0.72174) \sin(\omega_1 t) - 0.4 (-0.11275) \sin(2\omega_1 t)\} \quad (\text{数式 16})$$

で与えられることになる。可動子 1101 には、光反射素子 1131 が配置されているので、光反射素子の動きは θ_1 で与えられる。また可動子 1101 の角速度 θ_1' と、角加速度 θ_1'' は、以下で表せられる。

【0038】

$$\theta_1' = a \omega_1 \{1.6 \cos(\omega_1 t) - 2 \times 0.4 \cos(2\omega_1 t)\} \quad (\text{数式 17})$$

$$\theta_1'' = a \omega_1^2 \{-1.6 \sin(\omega_1 t) + 4 \times 0.4 \sin(2\omega_1 t)\} \quad (\text{数式 18})$$

図 9 と図 10 に、 θ_1 および θ_1' をそれぞれ図示する。

【0039】

次に本発明の効果について説明する。図 11 は、数式 2 の θ' (1202) および数式 16 の θ_1' (1201) を最大値が等しくなるように規格化してプロットしたグラフである。このグラフにおいて、角速度が θ'_{\max} (1211) と θ'_{\min} (1212) の範囲にある時間を有効時間とすると、本発明の角速度 θ_1' (1201) の有効時間は 1221 であり、正弦波 θ' (1202) の有効時間は 1222 である。図 11 より明らかなように、本発明のマイクロ揺動体は、正弦波駆動に比較して有効時間が長い。具体的には、 $\theta_1'_{\max} = 1.2 \times a \omega_1$ 、 $\theta_1'_{\min} = 0.8 \times a \omega_1$ であるので、

$$\theta_1'_{\min} = a \omega_1 \{1.6 \cos(\omega_1 t) - 2 \times 0.4 \cos(2\omega_1 t)\} \quad (\text{数式 19})$$

$$0.8 = 1.6 \cos(\omega_1 t) - 2 \times 0.4 \cos(2\omega_1 t) \quad (\text{数式 20})$$

より、 $t = 0$ 、 $\pm 1 / (2\omega_1 / \pi)$ となる。ゆえに有効時間 t_{eff} は、

$$t_{\text{eff}} = \{1 / (2\omega_1 / \pi) - (-1 / (2\omega_1 / \pi))\} = \pi / \omega_1 \quad (\text{数式 21})$$

となる。

【0040】

また、図 12 から、変位角 θ_1 が増加している時間（グラフが右上がりになっている区間）が、変位角 θ_1 が減少している時間（グラフが右下がりになっている区間）よりも長いことがわかる。つまり、本発明を用いることで、正弦波駆動の光偏向器と異なり、往路と復路で走査速度を変えることができる。これは、光が一定方向に走査しているときの画像形成を行なう画像形成装置において有利な特性である。

【0041】

図 12 は、図 11 と同様の条件で、数式 15 の θ_1 (1231) および数式 1 の θ (1232) をプロットしたグラフである。角速度が θ'_{\max} (1211) と θ'_{\min} (1212) の範囲にある変位角を有効変位角とすると、このグラフにおいて、 θ_1 (1231) および θ (1232) それぞれの有効時間は、1211 および 1212 であるので、本発明と正弦波の最大有効変位角はそれぞれ、 $\theta_{\text{eff}1241}$ と $\theta_{\text{eff}1242}$ となる。図より明らかなように、本発明の $\theta_{\text{eff}1241}$ は、 $\theta_{\text{eff}1242}$ より

も大きい。このときの θ_{1eff} は、以下で表される。

【0042】

$\theta_{1eff} = a \{1.6 \sin(\pi/2) - 0.4 \sin(\pi)\} = 1.6a$ (数式22)

図13は、図11と同様の条件で、数式15の $\theta_{1''}$ (1251) および、数式1の $\theta_{1''}$ (1252) をプロットしたグラフである。図より、角加速度低減区間1261においては、 $\theta_{1''}$ (1252) に比べて $\theta_{1''}$ (1251) の絶対値が小さいことが読み取れる。光走査器として使用する場合、ミラーの動たわみは、角加速度に比例するため、本発明によれば、同じミラーを使用した場合動たわみが小さくなる。また、同等の動たわみが許容できる場合には、より剛性の低いミラーを使用することができる。一般に剛性の低いミラーは、軽量に作ることができるので、慣性モーメントを低減することができ、消費電力を押さえることができる。

【0043】

また、本発明においては、ねじりバネと可動子を一体に形成することで、組み立ての手間をなくし、組み立て精度によるバラツキをなくすことができる。

【0044】

また、本発明においては、ねじりバネと可動子を一体に形成する際に、シリコンウェハを材料とすることで、共振の鋭さの指標であるQ値を高くすることができ、消費エネルギーを少なくすることができる。

【0045】

また、本発明においては、ねじりバネの軸に垂直なある平面をとった場合に、その平面が前記複数の可動子およびねじりバネと交差するような可動子を用いることで、少ない面積内で大きな慣性モーメントを確保することができる。

【0046】

図14において、可動子1301、1302と、ねじりバネ1311、1312は、一枚の板から一体に形成され、ねじりバネ1312は、支持部1321に固定されている。この例において、ねじりバネの軸に垂直な面1391は、可動子1302とねじりバネ1312と交差しており、また、ねじりバネの軸に垂直な面1392は、可動子1302とねじりバネ1311と交差している。このような形状の可動子1302を用いることで、小さな面積で有効な慣性モーメントを稼ぐことができる。

【0047】

図15において、可動子1401、1402と、ねじりバネ1411、1412は、一枚の板から一体に形成され、ねじりバネ1412は、支持部1421に固定されている。この例において、ねじりバネの軸に垂直な面1491は、可動子1401と可動子1401と交差している。このような形状の可動子1402を用いることで、小さな面積で有効な慣性モーメントを稼ぐことができる。

【0048】

また、本発明においては、複数の振動子をそれぞれ2本のねじりバネで支持することで曲げ剛性を高め、不要なたわみモードの動きを抑制することができる。図16において、可動子1501、1502と、ねじりバネ1511、1512は、一枚の板から一体に形成され、ねじりバネ1511、1512は、それぞれ支持部1521、1522に固定されている。図16から見て取れるように、可動子1501、1502は、どちらも2本のねじりバネで支持されている。このように構成することで、たわみモードの動きを抑制することができる。さらに、ねじりバネの軸に垂直な面1591は、可動子1502とねじりバネ1511と交差しており、ねじりバネの軸に垂直な面1592は、可動子1501と可動子1502と交差している。図14、15と同様に、この形状においても少ない面積で慣性モーメントを稼ぐ効果がある。

【実施例】

【0049】

【実施例1】

図1は、本実施例の光偏向器を説明するための図である。

【0050】

図1(a)は、シリコンウェハをエッチング加工で作成するプレート部材100の上面図である。平板状の可動子101は、図中の上下を2本のねじりバネ111a、bで支持されている。棒形状の可動子102は、その内側にねじりバネ111a、bを支持しており、図中の上下を2本のねじりバネ112a、bで支持されている。棒形状の支持棒121は、その内側においてねじりバネ112a、bを支持している。可動子101、102及びねじりバネ111、112は、2つの振動モードを有するが、それらの周波数がおおよそ2倍になるように調整が施される。例として、可動子101、102の慣性モーメントとI1、I2とし、ねじりバネ111a、bのバネ定数を $k1/2$ 、ねじりバネ112a、bのバネ定数を $k2/2$ とし、図8の説明で使用したパラメータを用いると、2つの固有角振動数は、 $\omega_1 = 2\pi \times 2000$ [Hz]、 $\omega_2 = 2\pi \times 4000$ [Hz]となる。

【0051】

図1(b)は、光偏向器を説明するための模式図である。図中プレート部材100は、図1(a)の切断線190で切断した断面を図示している。可動子101の上面には、光反射膜131が成膜され、下面には永久磁石141が接着されている。図中プレート部材100は、透磁率の高い材料で作成されたヨーク144に接着されている。ヨーク144の、永久磁石141に相対する部位には、透磁率の高い材料で作成されたコア143が配置され、コア143の周囲にはコイル142が周回されている。永久磁石141、コイル142、コア143、ヨーク144は、電磁アクチュエータ140を構成しており、コイル142に電流を流すと、永久磁石141にトルクが作用し、可動子101を駆動する。

【0052】

コントローラ150において、基準クロック生成器151から生成された周波数 $2nf$ のクロック信号は2つに分岐し、その一方は分周器152に入力され半分の周波数 nf になる。これらの2つの信号はそれぞれカウンタ153と154のインクリメント信号に入力される。カウンタ153と154は、最大値 n に達すると0に戻るデジタルカウンタである。カウンタ153と154の出力は、それぞれ正弦関数器155と156に入力される。正弦関数器155と156は、入力を X とすると $\sin(2\pi X/n)$ の出力を返す関数器である。正弦関数器155と156は、それぞれ周波数 $2f$ と f のデジタル正弦信号を生成する。正弦関数器155と156はそれぞれ掛算器157と158でゲインA、Bを掛けられ、加算器159で足しあわされる。加算器159の出力はDAコンバータ160でアナログ信号に変換され、パワーアンプ161で増幅され、コイル142に電流を流す。

【0053】

図2は、コイル142に流す交流電流の周波数を横軸に、可動子101の変位振幅を縦軸に取ったグラフである。この光偏向器には2つの固有振動モードが存在し、またそれらの周波数は1:2の関係にある。これらのモードを以下モード1、モード2と称する。本発明の光偏向器は、これらの2つのモードを同時に励起するのが特徴である。

【0054】

次に、本実施例の光偏向器の使用方法について説明する。調整を行なうために可動子101の変位を計測する変位計測手段を用意する。まず、基準クロック生成器151の発生周波数を調整し、可動子101がモード1およびモード2で同時に共振する周波数にあわせる。次に、その周波数において、可動子101のモード1とモード2の振幅が所望の値になるように、掛算器157と158のゲインを調整する。そして、可動子101のモード1とモード2の位相が所望の位相になるように、カウンタ153のインクリメント/デクリメントを行なう。ここで、ゲインと位相の調整は逆の順番でもかまわない。例えば、モード1の振幅とモード2の振幅の比が1.6:0.4になるようにし、走査中心での位相が逆になるように調整を行なうと、可動子101は、変位角と角速度がそれぞれ図9、13で表されるように駆動されることになる。

【0055】

本発明の光偏向器を使用することで、従来の共振型光偏向器よりも角速度の変動が少ない光走査を行なうことができる。

【0056】

[実施例2]

図3は、シリコンウェハをエッチング加工で作成するプレート部材200の上面図である。平板状の可動子201～203とねじりバネ211～213は、交互に直列接続されている。ねじりバネ211～213の軸は直線状に配置されており、ねじりバネ213の他端は、固定枠221に連結されている。この系は3つの振動モードを有するが、それらの周波数は、およそ1:2:3の関係になるように調整が施される。これらのモードを以下モード1、モード2、モード3と称する。

【0057】

例として、可動子201～203の慣性モーメントとねじりバネ211～213のねじりのバネ定数が、 I_1 、 I_2 、 I_3 、 k_1 、 k_2 、 k_3 のときに、 $I_1 = 2.0 \times 10^{-11} [\text{kg m}^2]$ 、 $I_2 = 2.0 \times 10^{-10} [\text{kg m}^2]$ 、 $I_3 = 5.0 \times 10^{-10} [\text{kg m}^2]$ 、 $k_1 = 6.17854 \times 10^{-3} [\text{Nm/rad}]$ 、 $k_2 = 2.03388 \times 10^{-2} [\text{Nm/rad}]$ 、 $k_3 = 3.52534 \times 10^{-2} [\text{Nm/rad}]$ とすると、

【0058】

【数2】

$$M^{-1}K = \begin{pmatrix} 3.08927 \times 10^8 & -3.08927 \times 10^8 & 0 \\ -3.08927 \times 10^7 & 1.32587 \times 10^8 & -1.01694 \times 10^8 \\ 0 & -4.06776 \times 10^7 & 1.11284 \times 10^8 \end{pmatrix}$$

【0059】

であるので、数式14より、モード1～3の固有角振動数は、 $2\pi \times 1000 [\text{rad/s}]$ 、 $2\pi \times 2000 [\text{rad/s}]$ 、 $2\pi \times 3000 [\text{rad/s}]$ となる。実施例1と同様に、これらの固有振動モードを同時に加振することで、モード1～3の組み合わせの駆動を行なうことができる。

【0060】

図4、5は、各モードにおける可動子201の振幅比を24:-6:1に設定したときの、可動子201の変位角および角速度を表したグラフである。図5と図10を比較すると、モード3を加えることで、角速度の変動の幅が小さくなっている様子が見て取れる。

【0061】

このように、モードの数を増やしていくことで、より角速度の変動の幅を小さくすることができる。

【0062】

[実施例3]

図6は、本発明の光偏向器を、レーザービームプリンタ等の画像形成装置に適用した例である。光源302から出射したレーザー光311は、出射光学系303で整形され、本発明の光偏向器301で走査される。結像光学系304は、走査されたレーザー光を感光ドラム305上に結像させスポットを形成する。走査されたスポットは、走査軌跡312に沿って移動する。

【0063】

本実施例の画像形成装置においては、図12に示す有効時間 $1221 t_{\text{leff}}$ の範囲で画像の描画を行なう。図11からわかるように、本発明の光偏向器においては、走査中に走査角速度が $1212 \theta'_{\text{min}}$ から $1211 \theta'_{\text{max}}$ の間で変動する。

【0064】

結像光学系304に通常のfθレンズを用いた場合は、感光ドラム305の上での走査速度が変動することになる。この走査速度の変動を打ち消すようにレーザービームの変調

クロックを制御することで、感光ドラム上に正しい画像を形成することができる。

【0065】

もしくは、結像光学系304にこの速度変動を打ち消す特性を持たせることも可能である。この場合には、スポットの径が変動することになるので、この径の変動幅が許容値を超えないように光偏向器301の走査方法を決めればよい。

【図面の簡単な説明】

【0066】

【図1】実施例1の光偏向器を説明する図である。

【図2】実施例1の光偏向器の共振特性を説明する図である。

【図3】実施例2の光偏向器に用いるプレート部材を説明する図である。

【図4】実施例2の光偏向器の変位角を説明するグラフである。

【図5】実施例2の光偏向器の角速度を説明するグラフである。

【図6】実施例3の画像形成装置を説明するグラフである。

【図7】本発明のマイクロ揺動体の原理を説明する図である。

【図8】本発明の光偏向器の原理を説明する図である。

【図9】本発明のマイクロ揺動体の変位角を説明するグラフである。

【図10】本発明のマイクロ揺動体の角速度を説明するグラフである。

【図11】本発明のマイクロ揺動体と正弦波駆動の角速度を比較するグラフである。

【図12】本発明のマイクロ揺動体と正弦波駆動の変位角を比較するグラフである。

【図13】本発明のマイクロ揺動体と正弦波駆動の角加速度を比較するグラフである。

。

【図14】本発明の効果を説明する図である。

【図15】本発明の効果を説明する図である。

【図16】本発明の効果を説明する図である。

【図17】正弦波駆動の有効時間を説明する図である。

【図18】複数の振動モードをもつ揺動体のたわみ振動を説明するモデルである。

【図19】複数の振動モードをもつ揺動体のたわみ振動の振動モードを説明する図である。

【符号の説明】

【0067】

100、200 プレート部材

101、102、201～203、1001～1003、1101、1102、1301、1302、1401、1402、1501、1502、1601、1602 可動子

111a、b、112a、b、211～213、1311、1312、1511、1512、1011～1013、1111、1112、1411、1412、1611 ねじりバネ

121、221 支持枠

1021、1121、1321、1421、1521、1522、1621 支持部

131 光反射膜

1131 光反射素子

1141 駆動手段

1151 駆動制御手段

1391、1392、1491 ねじりバネの軸に垂直な面

140 電磁アクチュエータ

141 永久磁石

142 コイル

144 ヨーク

143 コア

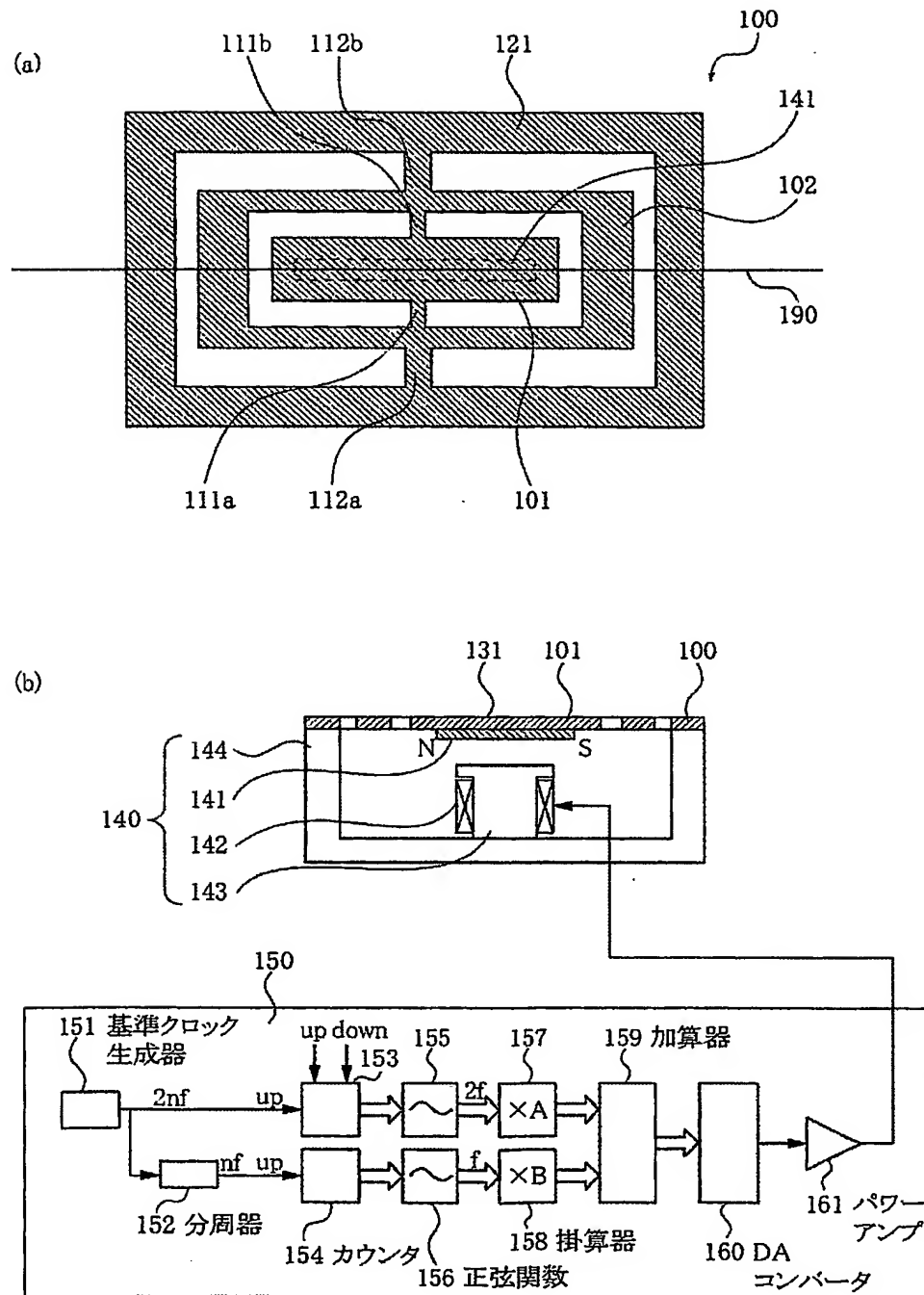
150 コントローラ

190 切断線

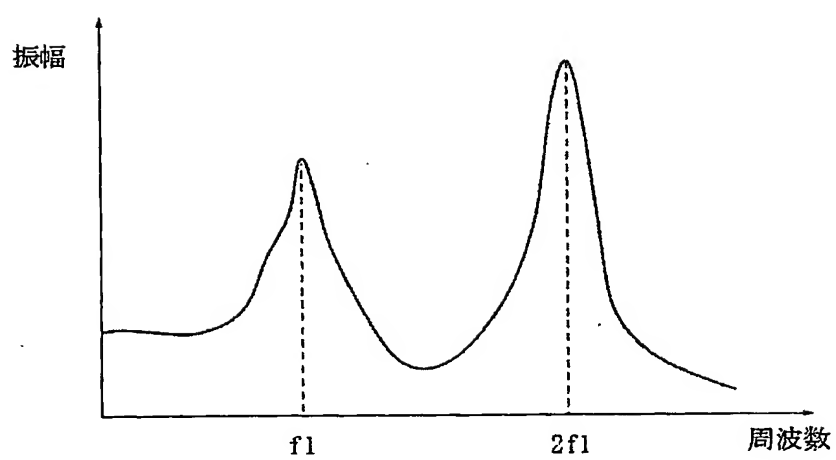
- 151 基準クロック生成器
- 152 分周器
- 153、154 カウンタ
- 155、156 正弦関数器
- 157、158 掛算器
- 159 加算器
- 160 DAコンバータ
- 161 パワーアンプ
- 301 本発明の光偏向器
- 302 光源
- 303 出射光学系
- 304 結像光学系
- 305 感光ドラム
- 311 レーザー光
- 312 走査軌跡
- 1201 数式16の θ_1'
- 1202 数式2の θ'
- 1211 θ'_{max}
- 1212 θ'_{min}
- 1221 角速度 θ_1' の有効時間
- 1222 正弦波 θ' の有効時間
- 1231 数式15の θ_1
- 1232 数式1の θ
- 1241 本発明の最大有効変位角
- 1242 正弦波の最大有効変位角
- 1251 数式15の θ_1''
- 1252 数式1の θ''
- 1261 角加速度低減区間

【書類名】 図面

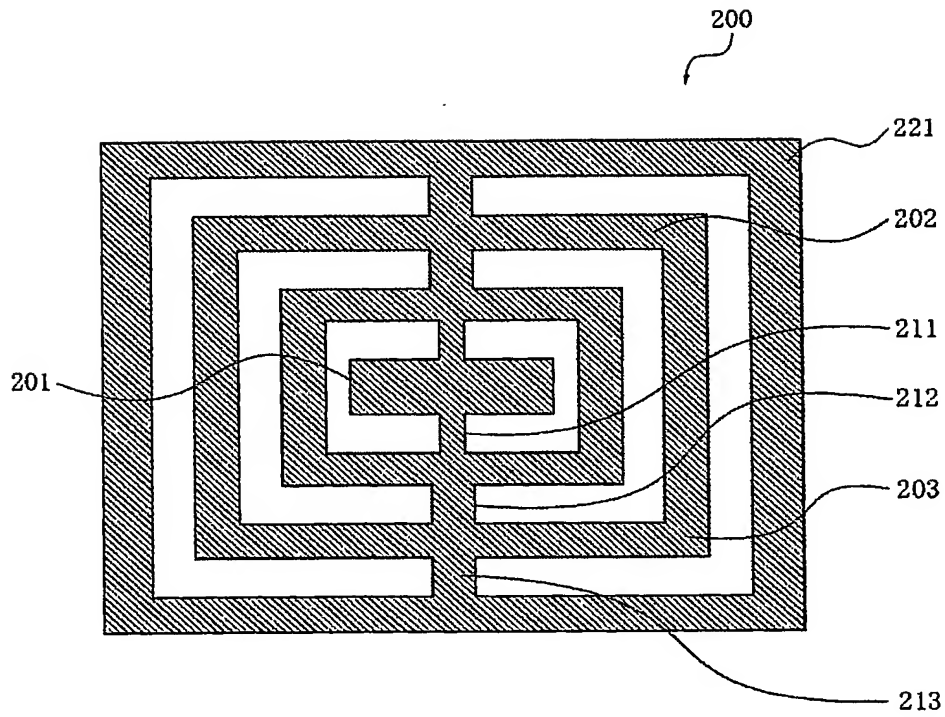
【図 1】



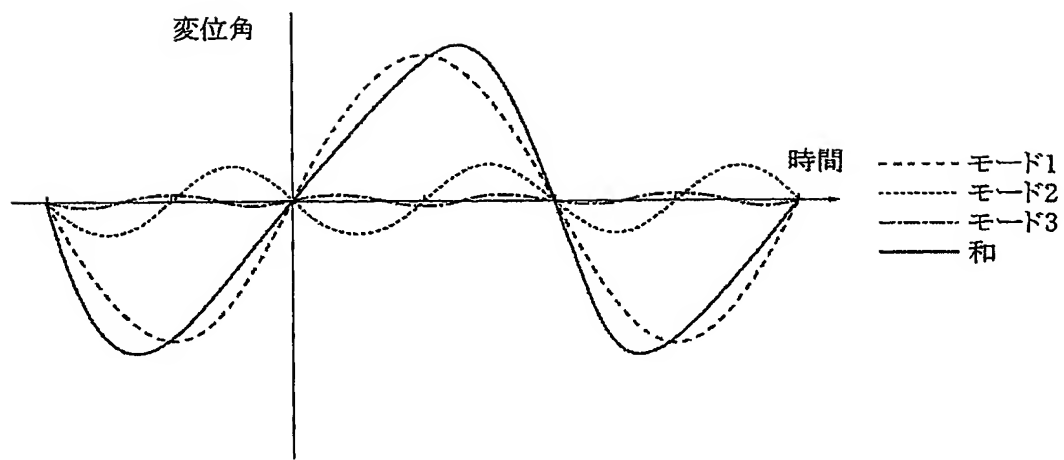
【図 2】



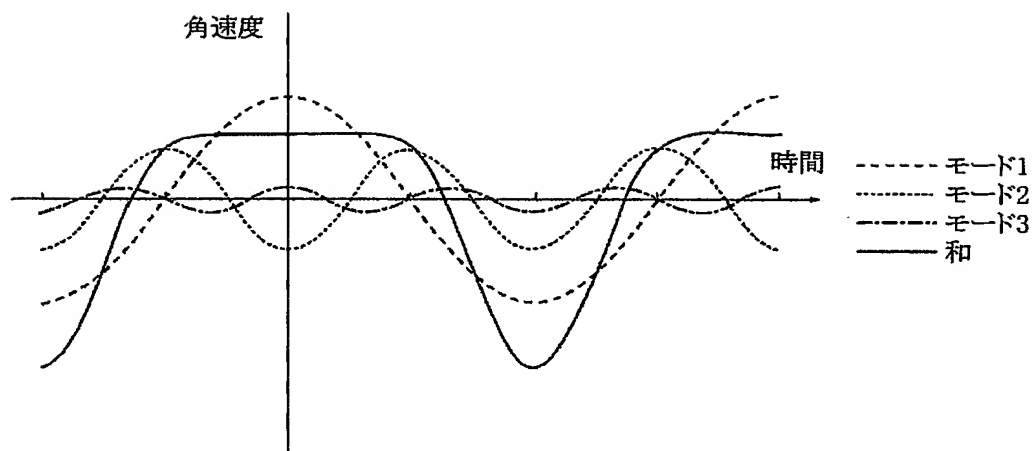
【図 3】



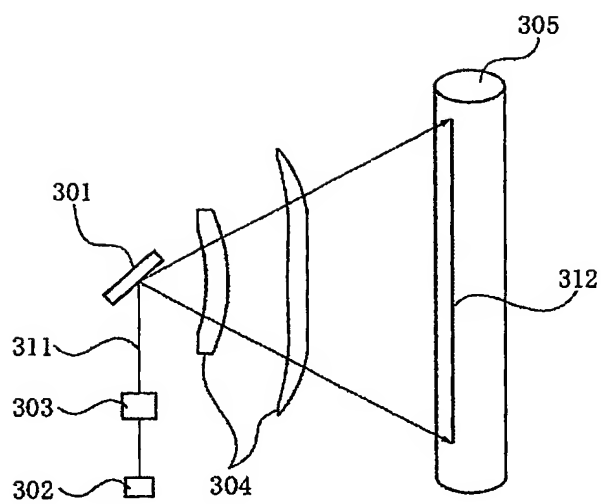
【図 4】



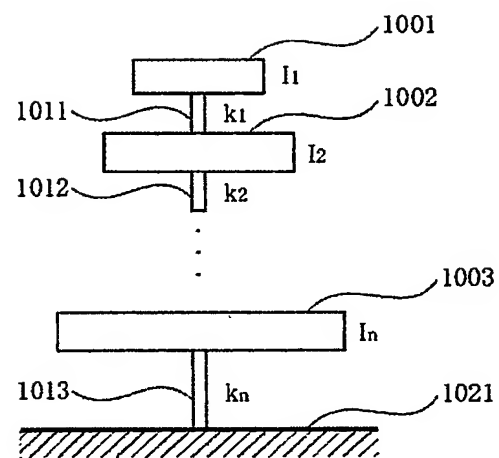
【図 5】



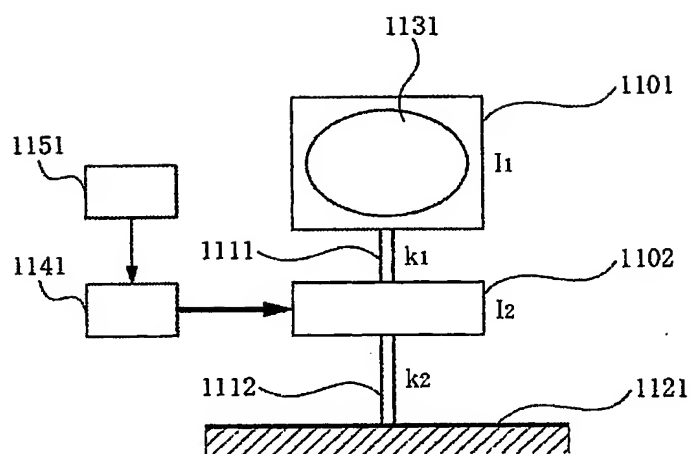
【図 6】



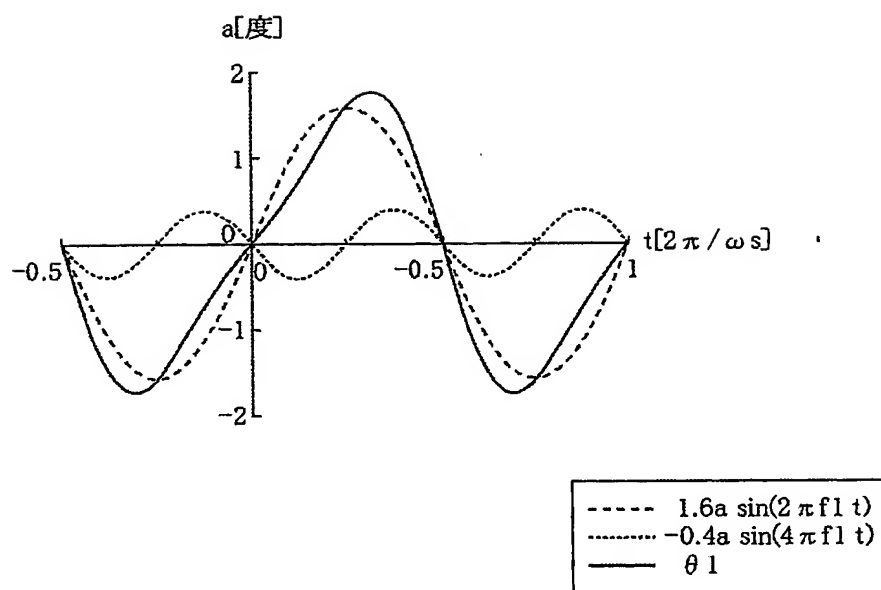
【図 7】



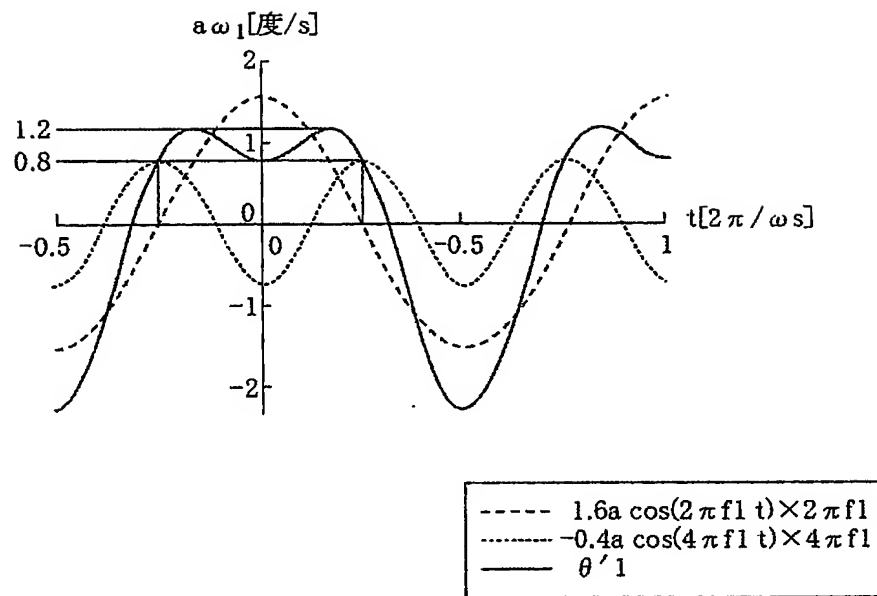
【図 8】



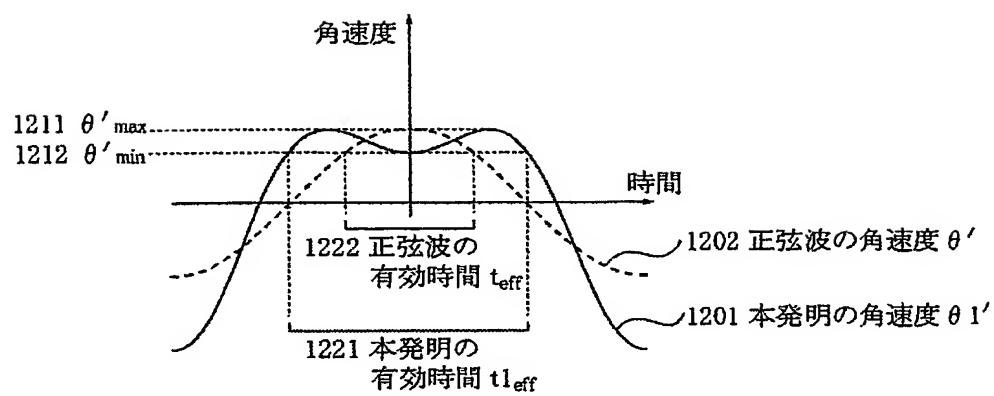
【図 9】



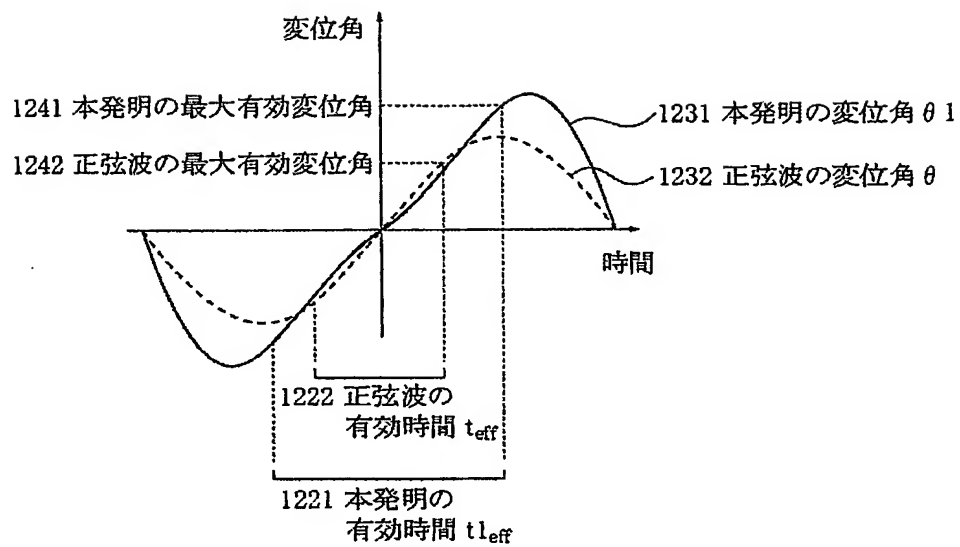
【図 10】



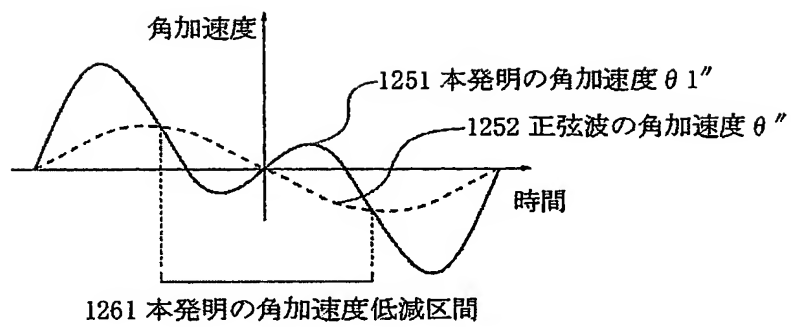
【図 11】



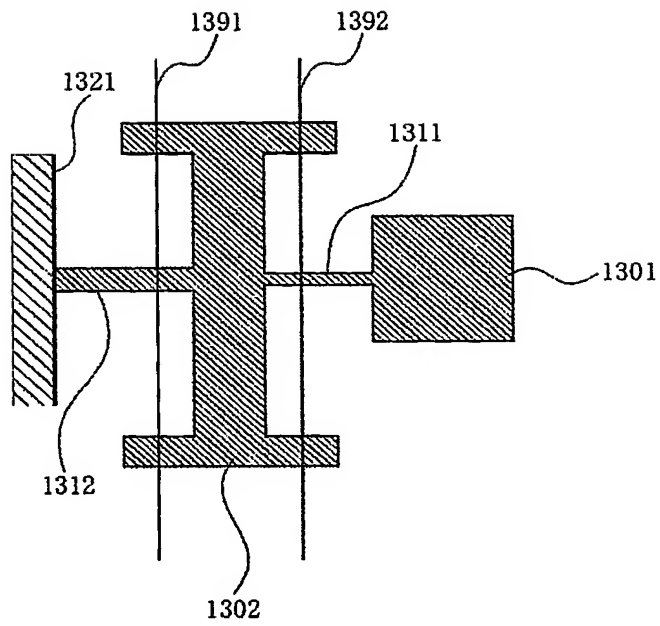
【図 1 2】



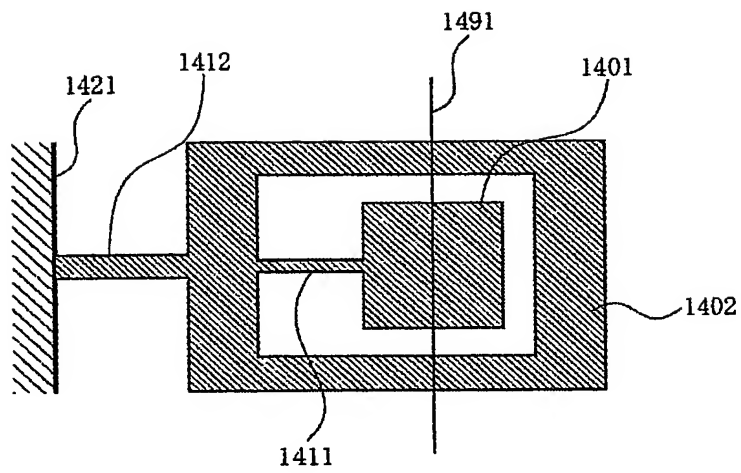
【図 13】



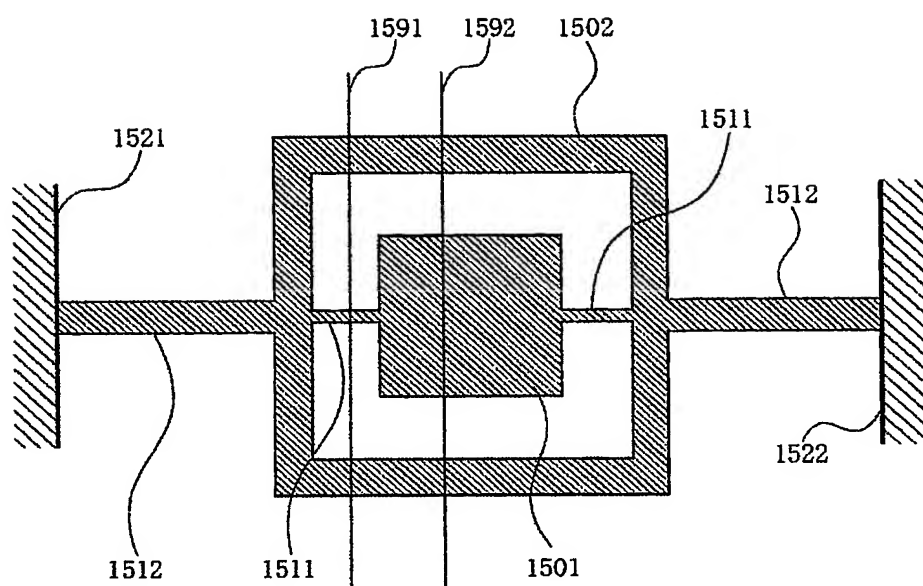
【図 14】



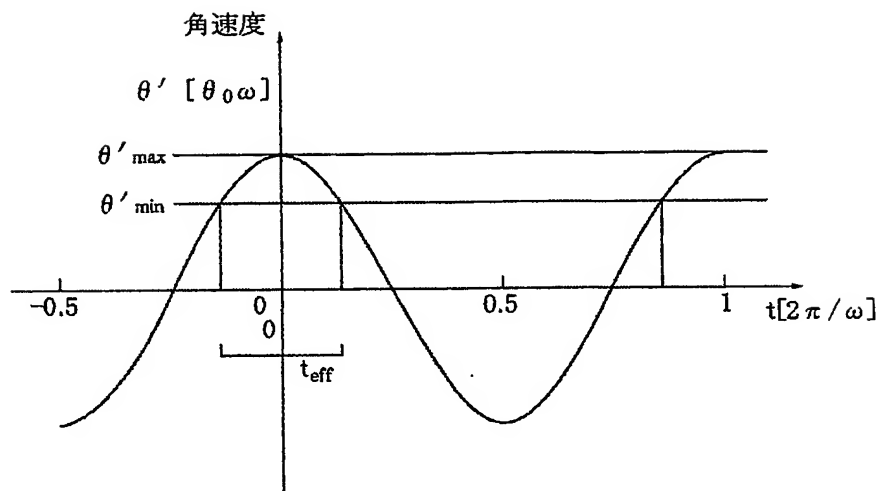
【図 15】



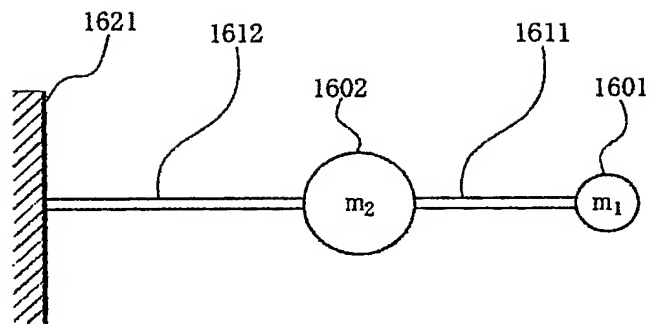
【図 16】



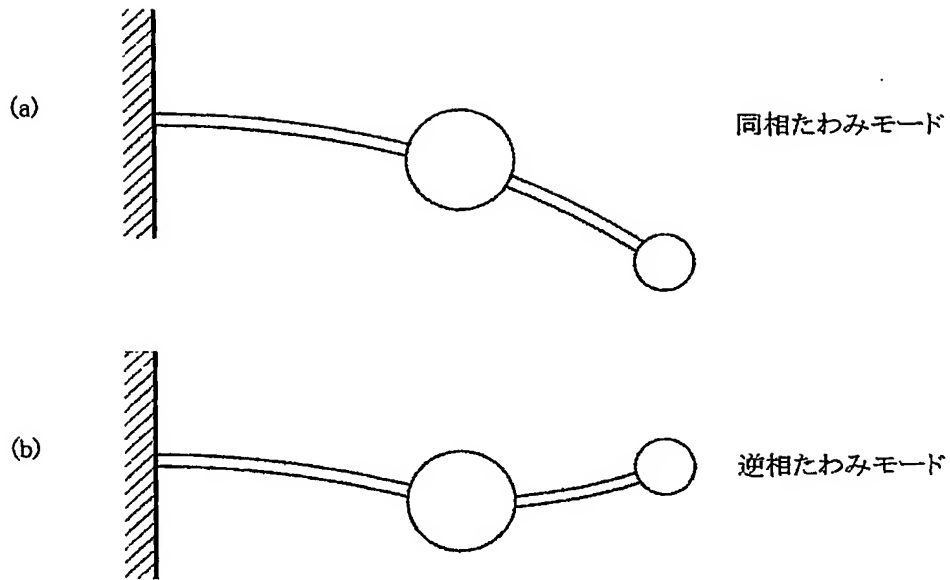
【図 17】



【図 18】



【図 19】



【書類名】 要約書

【要約】

【課題】 角速度の変動を押さえることが可能な共振型のマイクロ揺動体を提供する。

【解決手段】 入れ子型マイクロ揺動体であって基準周波数の固有振動モードである基準振動モードと、該基準周波数の略偶数倍の周波数の固有振動モードである偶数倍振動モードが存在するマイクロ揺動体を提供する。

【選択図】 図 7

認定・付加情報

| | |
|---------|--------------------------|
| 特許出願の番号 | 特願 2 0 0 4 - 3 2 3 7 5 8 |
| 受付番号 | 5 0 4 0 1 9 0 2 7 0 7 |
| 書類名 | 特許願 |
| 担当官 | 第二担当上席 0 0 9 1 |
| 作成日 | 平成 1 6 年 1 1 月 1 1 日 |

< 認定情報・付加情報 >

【特許出願人】

| | |
|----------|--------------------------|
| 【識別番号】 | 000001007 |
| 【住所又は居所】 | 東京都大田区下丸子 3 丁目 3 0 番 2 号 |
| 【氏名又は名称】 | キャノン株式会社 |

【代理人】

申請人

| | |
|--------|-----------|
| 【識別番号】 | 100090538 |
|--------|-----------|

| | |
|----------|--------------------------|
| 【住所又は居所】 | 東京都大田区下丸子 3 丁目 3 0 番 2 号 |
|----------|--------------------------|

キャノン
株式会社内

| | |
|----------|-------|
| 【氏名又は名称】 | 西山 恵三 |
|----------|-------|

【選任した代理人】

| | |
|--------|-----------|
| 【識別番号】 | 100096965 |
|--------|-----------|

| | |
|----------|--------------------------|
| 【住所又は居所】 | 東京都大田区下丸子 3 丁目 3 0 番 2 号 |
|----------|--------------------------|

キャノン
株式会社内

| | |
|----------|-------|
| 【氏名又は名称】 | 内尾 裕一 |
|----------|-------|

特願 2 0 0 4 - 3 2 3 7 5 8

出 願 人 履 歴 情 報

識別番号 [0 0 0 0 0 1 0 0 7]

1. 変更年月日 1 9 9 0 年 8 月 3 0 日

[変更理由] 新規登録

住 所 東京都大田区下丸子 3 丁目 3 0 番 2 号

氏 名 キヤノン株式会社

Document made available under the Patent Cooperation Treaty (PCT)

International application number: PCT/JP04/018863

International filing date: 10 December 2004 (10.12.2004)

Document type: Certified copy of priority document

Document details: Country/Office: JP
Number: 2004-323758
Filing date: 08 November 2004 (08.11.2004)

Date of receipt at the International Bureau: 04 February 2005 (04.02.2005)

Remark: Priority document submitted or transmitted to the International Bureau in compliance with Rule 17.1(a) or (b)



World Intellectual Property Organization (WIPO) - Geneva, Switzerland
Organisation Mondiale de la Propriété Intellectuelle (OMPI) - Genève, Suisse